



平成 26 年 6 月 27 日

各 位

会 社 名 アイサンテクノロジー株式会社
代表者名 代表取締役社長 柳澤哲二
(JASDAQ コード番号 4667)
問合せ先 取締役業務統括本部長 加藤 淳
(Tel 052-950-7500)

平成 26 年度「新あいち創造研究開発補助金」採択事業
アイサンテクノロジー、ZMP 及び名古屋大学の連携による、
「自動車の自動運転公道実証実験」を名古屋市内で本年度中に実施のお知らせ

当社は、株式会社 ZMP（東京都文京区、代表取締役社長：谷口 恒）及び名古屋大学大学院 情報科学研究科 武田一哉研究室と連携して、自動車の自動運転の公道実証実験を名古屋市で平成 26 年度中に実施することが決定しましたのでお知らせいたします。

なお、本実験は、株式会社 ZMP が愛知県の平成 26 年度「新あいち創造研究開発補助金」の補助対象事業（実証実験）として採択された研究事業です。

以上

2014年6月27日

— 平成 26 年度「新あいち創造研究開発補助金」採択事業 —
**アイサンテクノロジー、ZMP及び名古屋大学の連携による、
「自動車の自動運転公道実証実験」を名古屋市内で本年度中に実施のお知らせ**

アイサンテクノロジー株式会社
株式会社 ZMP
名古屋大学大学院 情報科学研究科

アイサンテクノロジー株式会社(愛知県名古屋市、代表取締役社長 柳澤哲二、以下アイサンテクノロジー)は、株式会社 ZMP(東京都文京区、代表取締役社長:谷口 恒、以下 ZMP)及び名古屋大学大学院 情報科学研究科 武田一哉研究室(以下名古屋大学)と連携して、自動車の自動運転の公道実証実験を名古屋市内で平成 26 年度中に実施します。なお、本実証実験は、ZMP が愛知県の平成 26 年度「新あいち創造研究開発補助金」の補助対象事業(実証実験)として採択されました研究事業となります。

1. 目的

本研究の目的は、2020 年の東京オリンピックでの自動運転の実現をゴールとし、5年スパンでの公道実験による技術・ノウハウやガイドラインの蓄積・共有を進めることとであります。

2. 今年度の研究事業の概要

平成 26 年度に関しては、愛知県の「新あいち創造研究開発補助金」の補助対象の実証実験として採択され、安全に十分配慮した公道実験を ZMP が中心となり実施いたします。名古屋市内の県道15号線のバス優先道路を使用し、イオン守山店近辺から竜泉寺口交差点付近に至る約 2.2km において、アイサンテクノロジーは、名古屋大学と連携して、ZMP が行う自動運転車を使用した自動運転の公道実験に協力します。アイサンテクノロジーが保有する MMS により測定した高精度 3 次元地図を使用し、ZMP のステレオカメラによる画像認識技術をはじめとした環境センシング技術と、自己位置推定・マッピング技術等と組み合わせることで、バス優先道路における時速 40km 以上の安定した自律走行を実証することを本年度の目標としています。また、実験計画立案や現地関係者との折衝全般にわたって名古屋大学の調整・指導のもとで行います。

今回の実験にあたっては安全に走行することを第一に考え、実験中は運転席に責任者を配置し即座に車を操作できることを保証するとともに、実証実験の前に、事前にテストコースや模擬市街地を使ってリハーサルを行い想定実環境でのシナリオで成功することを確認したうえで行います。

3. 研究事業における役割

アイサンテクノロジーは、自動運転や安全運転支援の研究開発に向けた高精度地図などを提供しており「位置を正確に測る」技術を得意としています。特に車載型の移動式高精度 3 次元計測システム MMS(モバイルマッピングシステム 注2)は、走行しながら建物・道路の形状・標識・ガードレール・路面文字・マンホール等の道路周辺の 3 次元位置情報を高精度で効率的に測定できます。

News Release

ZMPは、乗用車トヨタプリウススペースの自動運転プラットフォーム「RoboCar® HV」を2012年より販売、2013年にはITS世界会議や東京モーターショーにて自動運転のデモ・試乗会を行うなど、自動運転に取り組んできました。レーザーレンジセンサーによるSLAM (Simultaneous Localization and Mapping 注1) 技術を用いた自車位置推定と、カメラを用いた画像認識技術を組み合わせた自動運転走行技術を開発しています。

名古屋大学は、ZMPの「RoboCar® HV」を2013年より導入し、あいちITSワールド/名古屋モーターショー2013にて自動運転のデモを実施したほか、ITS世界会議に出展、JST/CRESTプログラム「行動モデルに基づく過信の抑止」の実施、学術論文の発表など、精力的な活動を続けています。

注1) SLAM (Simultaneous Localization and Mapping) 各種環境センサーから取得した情報から、自己位置推定(ローカライゼーション)と地図作成(マッピング)を同時に行う方法。周囲の環境形状を把握し、その形状データをもとに自動車やロボットの自己位置を推定することができます。GPSの衛星位置を捕捉しにくい都市部の走行に有用と考えられています。

注2) MMS 三菱電機株式会社が開発した高精度GPS移動計測装置。GPSアンテナ、IMU、レーザースキャナ、カメラ等を一体化したユニットを車両天板上に装備し、交通規制の必要なく、走行しながら道路の形状・周辺の3次元情報を高精度で効率的に取得できます。全国自治体の公共測量はじめ、インフラ維持・管理等、幅広い分野でも活用されています。

4. 実証実験の予定経路と使用する機材



実証実験の予定走行経路

News Release



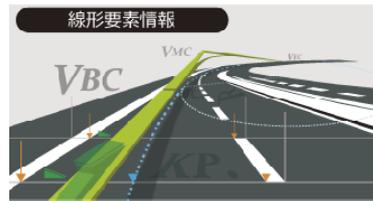
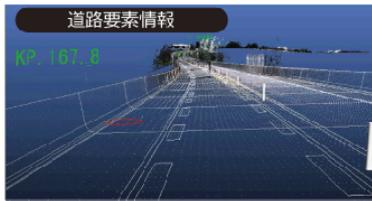
MMS-X640



MMS-X320R



MMS-K320

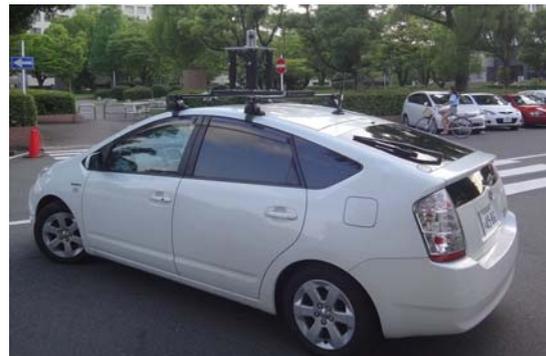


道路ID	車線ID	車線幅	車線種別	車線色	車線向き	車線位置	車線長さ	車線曲率	車線傾斜	車線高さ	車線深さ	車線幅員	車線形状	車線状態	車線属性
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線
00000000000000000000	00000000000000000000	3.000000	車線	白	直	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3.000000	直線	正常	車線

当社保有の MMS 及び高精度地図情報



ZMP 社 RoboCar® HV



名古屋大学に導入された RoboCar® HV

6. 各社の概要

アイサンテクノロジー株式会社

アイサンテクノロジーは、創業以来、測量 CAD システムメーカーとして、その開発・販売に係る事業を展開するとともに、「高精度位置情報解析技術」を培ってきました。近年では、その技術を基礎としたモバイルマッピングシステムを用いた高精度3次元地図ソリューション、国産初の準天頂衛星みちびきの配信データを用いた高精度位置情報解析技術を自動車関連産業、通信関連産業など様々な分野に製品、サービスとして提供するとともに更なる研究開発活動に注力しております。

(1) 商号: アイサンテクノロジー株式会社 (JASDAQ証券コード: 4667)

(2) 代表者: 代表取締役社長 柳澤 哲二

(3) 所在: 愛知県名古屋市中区錦三丁目7番14号 ATビル

(4) 設立: 1970年8月

(5) 資本金: 5億2084万円

(6) URL: <http://www.aisantec.co.jp>



<http://www.aisantec.co.jp>

株式会社 ZMP

「Robot of Everything あらゆるものにロボット技術を応用し、安全で、楽しく便利なライフスタイルを創造する」というミッションのもと、「クルマの走る、曲がる、止まるを制御するプラットフォーム RoboCar®シリーズの販売」、「人間計測に加えクルマの計測、外界の計測、それら三位一体の計測を行い、人にも環境にも優しいクルマ作りの支援」、「ロボット技術を活用した実車ベンチマーク等の開発支援を行う RoboTest®ビジネス」を行っています。2001年1月文部科学省傘下の科学技術振興機構から技術移転を受け創業。日本ロボット学会実用化技術賞、経済産業省「今年のロボット大賞 最優秀中小・ベンチャー企業賞、中小企業基盤整備機構理事長賞」など数多くの賞を受賞。私たちはこれからも、ロボット技術とサービスで、イノベティブな製品を生み出してまいります。(RoboCar、RoboTest は ZMP の登録商標です。)

(1) 商号: 株式会社 ZMP

(2) 代表者: 代表取締役社長 谷口 恒

(3) 所在: 東京都文京区小石川五丁目 41 番 10 号 住友不動産小石川ビル

(4) 設立: 2001年1月30日

(5) 資本金: 3億8750万円

(6) URL: <http://www.zmp.co.jp/>



RoboCar® 1/10



RoboCar® MV2



RoboCar® HV



RoboCar® PHV

国立大学法人 名古屋大学 情報科学研究科

<http://www.is.nagoya-u.ac.jp/>

キャンパス: 愛知県名古屋市

情報社会の発展にともない、「情報」は今や物質やエネルギーと並んで人間社会を構成する重要な要素となっています。本研究科では、工学、自然科学、計算機科学、人文科学、社会科学、認知科学、生命科学など様々な視点から「情報」を捉え、「情報」を学問として体系づけるとともに、領域の融合による新分野の創出を目指しています。本研究科では、情報科学の理論及び応用の両面からの教育・研究を通して、その深奥を究め、高度の専門性が求められる職業を担うための深い学識及び卓越した能力を培い、文化の進展に寄与するとともに、情報科学の研究者、高度の専門技術者及び教授者を養成することを教育目的としています。また、本研究科では、情報科学の先端的研究遂行能力だけでなく、社会や文化の特性を理解し、社会的倫理観をも備えた人材を育成することを基本方針とし、様々な新しい試みを取り入れて総合的な教育・研究活動を行っています。

愛知県の「新あいち創造研究開発補助金」について

愛知県が産業空洞化に対応するために、「産業空洞化対策減税基金」を原資として、企業立地及び研究開発・実証実験を支援する補助制度を創設している。このうち、平成 26 年度「新あいち創造研究開発補助金」は、次世代自動車や航空宇宙など、将来の成長が見込まれる分野において、企業等が行う研究開発・実証実験を支援するもの。

<http://www.pref.aichi.jp/0000072357.html>

7. お問い合わせ

■ 〒460-0003

愛知県名古屋市中区錦三丁目7番14号ATビル

TEL 052-950-7500 FAX 052-950-7507

アイサンテクノロジー株式会社

<http://www.aisantec.co.jp>

<http://www.aisantec.co.jp>